

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 11-308828

(43)Date of publication of application : 05.11.1999

(51)Int.Cl.

H02K 19/10

H02K 1/24

(21)Application number : 10-114885

(71)Applicant : SHARP CORP

(22)Date of filing : 24.04.1998

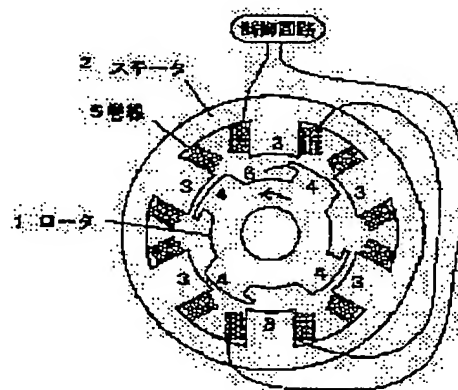
(72)Inventor : TANAKA SHOZO  
OCHI OSAMU

## (54) SWITCHED RELUCTANCE MOTOR AND ITS CONTROL METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To concentrate magnetic flux flowing into a rotor-side wall surface on the side surfaces of a protrusion when a salient rotor pole begins to face a salient stator pole, to increase magnetic flux flowing-in in the peripheral direction, and to increase the torque and efficiency, by forming a protrusion stretching in a rotating side peripheral direction and having a plane at its rotating side end, at the tip of each salient rotor pole.

SOLUTION: A reluctance motor rotates by switching-controlling current flow into exciting windings 5 wound on salient stator poles 3 according to the positional relation between the rotor 1 and the stator 2. Here, a protrusion 6 extending in a rotating peripheral direction is provided at the tip of each salient rotor pole 4, and its tip is formed into a plane. And magnetic flux, which is generated by current flow into the exciting windings 5 when a salient rotor pole 4 begins to face a salient stator pole by the rotation of the rotor 1, and flows into the wall surface of each salient rotor pole 4 from a salient stator pole 3 through an air gap, is concentrated on the protrusion 6. Consequently, it becomes possible to increase the peripheral-direction component of a magnetic flux density in the vicinity of the peripheral surface of the rotor 1, and to increase its torque.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開平 11-308828

(43) 公開日 平成11年(1999)11月5日

(51) Int. Cl.<sup>6</sup>

H 0 2 K 19/10  
1/24

識別記号

F I

H 0 2 K 19/10  
1/24

A  
A

審査請求 未請求 請求項の数 8

OL

(全 9 頁)

(21) 出願番号 特願平10-114885

(22) 出願日 平成10年(1998)4月24日

(71) 出願人 000005049

シャープ株式会社

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号

(72) 発明者 田中 章三

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号

シャープ株式会社内

(72) 発明者 越智 修

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号

シャープ株式会社内

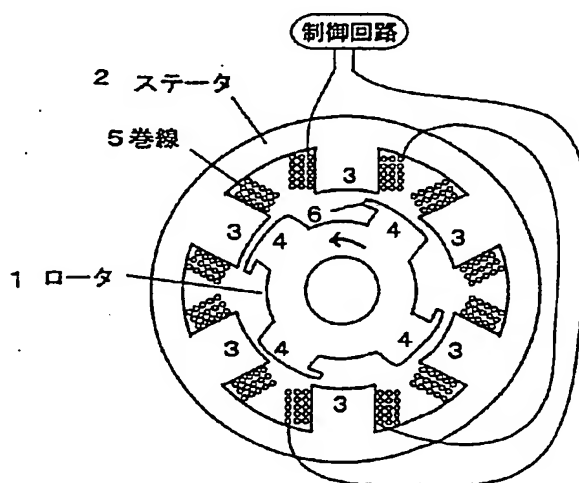
(74) 代理人 弁理士 深見 久郎

(54) 【発明の名称】 スイッチドリラクタンスモータおよびその制御方法

(57) 【要約】

【課題】 SRモータにおいて、ロータが回転しステータ突極3とロータ突極4が対向するに従い回転に寄与するトルク成分が減少し、この結果、トルク変動の発生、効率の低下が起こることを防止し、ロータが回転してもトルク成分が大幅に変動せず、かつ、効率が上昇するようにする。

【解決手段】 ロータ突極4の先端回転円周方向へ延長する回転方向の先端が平面の突部6を設ける。



## 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 ステータに設けられた複数のステータ突極に巻かれた励磁巻線を順次通電してロータに設けられたロータ突極を吸引することにより該ロータを回転させるスイッチドリクタンスマータにおいて、ロータ突極先端に回転側円周方向へ延長する突部を有しその先端は平面であることを特徴とするスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 2】 突部の高さでロータ突極の高さとの比は 0.05〜0.3であることを特徴とする請求項 1 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 3】 突部の突出長さで少なくとも先端部における高さの比を 1+60%、-80%の範囲とすることを特徴とする請求項 1 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 4】 突部の突出長さを回転軸方向で変化させたことを特徴とする請求項 1、2 または 3 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 5】 モータに対向するステータ突極の回転方向の反対側の先端に先端が平面の突部を有することを特徴とする請求項 1〜3 または 4 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 6】 少なくとも、ステータとの対向側表面および突部を有する側壁側表面を除いたロータ表面を、非磁性体で被覆したロータを有することを特徴とする請求項 1〜4 または 5 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 7】 突部とロータ側壁の軸側の接続部分の形状をなだらかに形成したロータを有することを特徴とする請求項 1〜5 または 6 記載のスイッチドリクタンスマータ。

【請求項 8】 スwitchドリクタンスマータは、ロータ突極先端に回転側円周方向へ延長する突部を有しその先端は平面にされており、ステータ突極とロータ突極が対向を開始した位置における、ステータ突極に巻回された巻線の通電電流波形を検出することにより、ロータの位置を検出することを特徴とするスイッチドリクタンスマータの制御方法。

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、スイッチドリクタンスマータ（以下、SRモータという）の改良に関するもので、特にその高効率駆動および、センサを用いない制御方法に関するものである。

## 【0002】

【従来の技術】 従来のSRモータは、図16に示すように、ケイ素鋼板等の磁性体薄板を積層したロータ1とステータ2とから構成されている。ロータ1およびステータ2にはそれぞれ、ロータ突極4…およびステータ突極3…が形成されており、ステータ2側の各ステータ突極

3には巻線5が巻装されている。

【0003】そして、制御回路13は、ロータ1のロータ突極4の位置をセンサ等により検出を行ない、ロータ1の位置に応じて巻線5に電圧パルスを供給し、ステータ突極3を順次励磁する。この励磁による磁力により、ロータ1の各ロータ突極4が吸引され、ロータ1が回転する。

【0004】このSRモータに関する従来の技術として、たとえば、前述の図16に記載されているような形状のロータが一般的である。特別な形状として、特開平8-126273号公報に開示されるSRモータ（従来例1）は、その図1に示されるように、ロータの各突極先端に回転円周方向に沿って突出し、かつ、先端側に向かうにつれ狭小となる突部を両側に設けており、ロータ突極の飽和磁束量を低減することにより、トルクピークの出現を回避し、トルク変動を抑制することができるものである。

【0005】また、このSRモータを駆動する際には、各巻線に通電するタイミングを切換えるため、ロータ位置を正確に検出する必要があり、ロータの回転位置を検出する軸位置センサが利用されてきた。軸位置センサを必要としないセンサレス制御技術も従来より提案、検討されている。たとえば、特開昭63-202294号公報に開示されるSRモータ制御装置（従来例2）は、巻線へ電圧印加後にサンプリング時間回路により設定された時間後に、電流をサンプルし、参照信号との比較により所望のロータ位置とのずれを求め、この誤差信号にตอบสนองして電源回路を制御して励磁電流を制御している。そのために、その図1Aに示されるような複雑な回路を使用している。なお、従来例2のロータの形状はその図1に示されるようになっている。これは、図16に示されるような標準型で、ロータの突極の側面は垂直で、従来例1のようなロータ突極先端の両側の先細の突部は設けられていない。

## 【0006】

【発明が解決しようとする課題】 図16は従来の標準型のSRモータの側断面図である。このような形状のロータ1によると、ステータ突極3からロータ突極4への磁束線の流入状態より考えて、ロータ突極4とステータ突極3との対向過程に生じる回転トルクが十分得られない形状になっている。以下、そのトルク損失の原因について、要部拡大図である図17によって説明する。

【0007】リラクタンスマータが、たとえば、反時計方向に矢印の回転トルクを得るには、ロータ突極4の表面に磁束密度の円周方向成分が作用する必要がある。あるロータ1とステータ2との角度 $\alpha$ における瞬時のリラクタンストルクは、マクスウェルの応力方程式により、次の式(1)で表わされる。

## 【0008】

## 【数1】

$$T\alpha = \int r \cdot f_{\theta} ds \quad (1)$$

$$f_{\theta} = (H_r B_{\theta})_r + (H_{\theta} B_{\theta} - HB/2)_{\theta}$$

ここで、

$s$ : ロータ表面積

$r$ : 軸中心からの距離

$f_{\theta}$ :  $\theta$ 方向の応力

$H_{\theta}$ :  $\theta$ 方向の磁界

$H_r$ :  $r$ 方向の磁界

$B_{\theta}$ :  $\theta$ 方向の磁束密度

$H$ : 磁界ベクトル

$B$ : 磁束密度ベクトル

( )<sub>r</sub>:  $r$ 面に作用する応力

( ) <sub>$\theta$</sub> :  $\theta$ 面に作用する応力

【0009】式(1)より回転トルクを増加させるには、ロータ外周面7( $r$ 面)へは、磁界が表面に斜めに入射する必要がある、ロータ側壁面8( $\theta$ 面)へは、表面に入射する磁界の垂直成分が大きい方がよい。また、ロータ外周近くに磁界が作用する方が回転トルクの増大が図れる。しかしながら、従来より用いられてきたロータ形状は、図16および図17に示すように、ロータ側壁面8が直線形状となっている。この形状における磁界解析による磁束線図の例を図18に示す。

【0010】図18はロータ突極4とステータ突極3が対向していない場合である。もし、ロータ突極4とステータ突極3とが対向していると、ロータ外周面7へ流入する磁束は、ロータの半径方向成分が大部分を占めており、回転トルクに寄与していない。また、対向していないロータ突極外周面7へは、面へ斜め上方より入射し、回転トルクを発生するが、ロータの回転とともに、対向面積が増加し、回転トルクに寄与する磁界成分が減少し、最終的にはゼロになる。一方、ロータ側壁面8側への磁束の流入は、側壁面8に傾斜して流入しており、周方向および半径方向成分の両者が含まれている。このうち、周方向( $\theta$ )成分が(1)式で求まる回転トルクを決定している。図18のように、ロータ突極4とステータ突極3が対向していない場合は、周方向成分は多く含まれるが、ロータ1の回転に伴い、両者が対向し始めると、流入角度が徐々に半径方向へ移動し、回転トルクの減少が生じる。以上のように、ロータ1の回転とともに回転トルクが大幅に低下し、トルクの変動が大きくなるという問題があった。

【0011】また、従来例1に開示されるSRモータにおいては、ロータ先端の回転円周方向に沿って突出し、かつ先端側に向かうにつれ狭小となる突部を設けているので、ロータ突極とステータ突極とは非対向時から徐々に対向を開始する際に、ロータの回転とともに徐々に流

入磁束が増加するようになり、従来のようにロータ突極において急に磁束が増加し、トルクが大きく変動するのを抑制することができる。しかしながら、ステータ突極からの磁束の流入位置は、対向するロータ突極面に限定されており、大部分の磁束の流入角度が半径方向を向いているため、ロータの回転トルク発生には逆効果であり、モータ効率の面では低下するという不具合を生ずる。

【0012】また、従来例2に開示されるSRモータ運転制御においては、巻線電流をサンプリングしているが、従来のロータ構造を持つSRモータでは、ロータの回転とともに変動する巻線通電電流の変化量が小さいため、多数のリプルが電流に重畳し、位置判別精度を大幅に低下させるという問題を有している。

【0013】本発明は、このような課題に対処するためになされたものであり、ロータ突極4の先端形状の変更により、磁束流入角度を周方向側へ変更させ、ロータ回転トルクの変動を抑制するとともに、全体的に回転トルクを増加させ効率の向上を図り、簡単な回路構成により高精度センサレス制御を可能にするSRモータを提供することを目的とする。

【0014】

【課題を解決するための手段】上記の目的を達成するために、本発明のSRモータにおいては、以下のような手段を講じている。

【0015】請求項1記載の発明は、各ロータ突極先端に回転側周方向へ延長する回転方向の面が平面の突部を形成し、ロータ突極とステータ突極との対向が始まった際でもロータ側壁面への磁束流入が突部側面に集中し、ロータ外周方向へ変更され周方向の流入磁束が増加しトルク減少が抑制される。

【0016】請求項2記載の発明は、突部の高さとし、ロータ突極の高さの適切な比を与えるものであり、請求項3は突部の縦横比の適切な値を与えるものである。これにより、ステータ突極より流入する磁束量の減少と突部を通過する際の磁束密度の極端な集中を避けることができるため、高速回転、高トルク回転時における磁束の飽和を緩和し、回転トルクの低下を回避できる。

【0017】請求項4記載の発明は、ロータ突極先端周方向に延長した突部の長さを回転軸方向で変化させる。これにより、最大回転トルク発生時期を回転軸方向でずらすことが可能となり、最大回転トルク発生時に生じるステータへの加振力を低減し、トルク変動による振動、騒音を抑制することができる。

【0018】請求項5記載の発明は、ロータ突極先端周方向へ突部を設けるとともに、ステータ突極先端にも反回転周方向へ突部を延長させる。これにより、ステータと対向する側のロータ表面への流入磁束も、より周方向へ変更が行なわれ、回転トルクの増加を達成できる。

【0019】請求項6記載の発明は、ロータ突極先端周

方向へ延長した突部を有し、ステータ突極との対向側表面および突部を有する側壁側表面を除いたロータ表面を非磁性体で被覆する。これにより、ロータ表面での磁束の大部分の流入位置がステータとの対向側表面および突部側側面に限定され、その他の面への磁束の漏れを抑止できるため、ロータを回転させるために有効な力が増加でき、トルクの向上に寄与することが可能となる。

【0020】請求項7記載の発明は、ロータ突極先端周方向へ延長した突部において、その根元のロータ側壁の軸側の接続部分の角度をなだらかにした。これにより、突部を通過する磁束がロータ本体へ流入する際に、その方向が大きく変更させられ角部で磁束が集中するという傾向を抑制でき、磁束がロータ内を通過する際の磁気飽和を抑制できるため、より多くの磁束を流し込めるようになり、トルクの向上が達成される。

【0021】請求項8記載の発明は、前述のようなスイッチドリラクタンスモータの制御方法に関するものである。ロータ突極先端周方向へ延長した突部を有しており、ステータとロータの対向初期におけるステータからの磁束がロータ先端の突部面から集中的に流入するため、巻線通電電流が大幅に変化し、これを検出してロータ位置を求めることができるから、従来のような複雑な回路を使用しなくても、センサを使用しない制御方式の検出精度が大幅に向上でき、モータ効率の向上に大きく寄与することができる。

#### 【0022】

【発明の実施の形態】図1は、本発明の第1の実施の形態における、ステータ2とロータ1の関係を示す断面図である。図1に示すように、リラクタンスモータは、ケイ素鋼板等磁性材料の積層により構成されケーシングに固定されたステータ2と、このステータ2内部において回転可能に配置され同じくケイ素鋼板等の磁性材料の積層により構成されたロータ1とにより構成されている。

【0023】ステータ2の内周側には、等間隔に配置された多数のステータ突極3…が形成されている。また、ロータ1外周側にも等間隔に配置された多数のロータ突極4…が形成されている。また、ステータ2に設けられたステータ突極3には、励磁用巻線5が巻回されている。

【0024】SRモータは、励磁巻線5へ順次通電することにより発生する磁力により、ロータ突極4がステータ突極3と対向する方向へ引き寄せられ、ロータ1が回転する。したがって、ロータ1の回転量をロータリエンコーダ等により検出し、そのステータ2およびロータ1間の位置関係により、励磁巻線5へ通電するタイミングを、制御回路13によりスイッチングすることにより連続的に回転し、モータとしての機能を果たすものである。

【0025】ここで、第1の実施の形態によるロータ1の構造は、図1に示されるように、ロータ突極4先端に

回転周方向へ延長する突部6を有し、その先端は平面になっている。図2は、その要部拡大図であるが、ステータ突極3とロータ突極4が対向していないとき、励磁巻線5への通電により磁力が発生し、磁束がステータ突極3先端より空間を通過した後、再びロータ突極4よりロータ1内部へ流入する。この際、磁束は、ステータ突極3に対向する側のロータ外周面7と側壁面8より流入する。ロータ側壁面8より流入する磁束は突部6先端に集中するため、ロータ1外周面付近における磁束密度の周方向成分が増加する。ここで、本ロータ1を回転方向へ移動させるトルクは、(1)式により表わされ、磁束の周方向成分の増加がロータ1の外周付近に生じることによりトルクの増加が得られる。

【0026】図3は、前述のロータ1の構造について磁界解析により求めた磁束ベクトル分布を示す。図3より、ロータ突極4の先端の突部6より磁束が集中して流入し、周方向成分の磁束が増加する様子がわかる。突部6の先端は、回転方向に交差する平面とした方がトルクの増加に寄与する。

【0027】図4は、ステータ2とロータ1が対向を始めた際の同じく磁束ベクトル分布を示している。図4より、対向途中においても本ロータ1の構造による突部6より流入する磁束は、周方向成分が大きく、かつ作用する半径方向距離が大きいためトルクの向上が認められる。

【0028】前述の実施の形態においては、単に突部6をロータ突極先端の回転周方向に設けることを述べているが、この突部の形状について考察する。

【0029】図5は、本発明の第2の実施の形態の側断面図であって、突部6の突出長さを少なくとも先端部における高さと同等としたものである。突部の縦横比は1となっている。このような縦横比を有する突部を備えたロータ突極4は、前述の第1の実施の形態で示した突部6への磁束の集中により突部内を通過する磁束の局所的な集中が生じるのを抑制することができる。

【0030】図6は突部6の縦横比を1に設定した場合の磁束線を磁界解析により検討した結果を示している。図6より、突部6内部における磁束の集中が緩和されているのがわかる。突出長さおよび高さは、あまり小さくは効果が少なく、大きくなれば突部がなくなった状態に近づくので、寸法を適切に選定する必要がある。まず、数値計算により求めた、突部が矩形であり、その突出長さwと高さhの比率( $w/h$ )と、ロータ発生トルク比(突部があったときのトルク/突部がないときのトルク)の関係図を図7に示す。 $w/h$ が1のとき最大になる。横座標0でトルク比1の位置は突部がない場合である。 $w/h$ が1.7を超え細長くなると効果が低下することがわかる。なお、図7は、突部高さhとロータ突極の高さHとの比率が0.13程度のときの値である。この比率 $h/H$ がさらに小さくなった場合には、その効

果が徐々に低下する。比率 $h/H$ があまり大きくなり過ぎてもロータを回転周方向へ引っ張るトルク成分が減少し、効果が低下し、その比率には最適範囲がある。この範囲は図8から、0.05~0.3の範囲である。

【0031】図9は、本発明の第3の実施の形態を示す側断面図である。突極4先端部に突部6を設けることは、前記までの実施の形態と同様であるが、この実施の形態では、この突部6の幅9をロータ回転軸方向において変化させている。つまり、図9(a)のように突部6の幅を軸方向に不連続的に、あるいは、同図(b)のよう

に連続的に変化させた構造になっている。このような突部を有するロータによると、同じロータ回転角度においてロータ突極4の突部6より磁束が流入する量が軸方向位置によって変化することになる。したがって、磁束流入時点でロータ1およびステータ2に発生する振動が時間的にずれて発生するため、モータ全体の振動およびそれに起因する騒音を大幅に低減することが可能になる。

【0032】図10は本発明の第4の実施の形態の要部側断面図である。この実施の形態において、ロータ突極4の先端に突部6を設けることは、前記の実施の形態と同様であるが、この実施の形態では、ステータ突極3の先端にも、回転方向の反対側へ突部10を設けた構造となっている。この構造によれば、ステータ突極3先端の突部10より空間へ流出した磁束は、周方向成分を多く含んでおり、これがステータ突極3と対向する側のロータ外周面7へ流入する際にも、この流出角度傾向は継続しているため、周方向成分を多く含んだ流入磁束流れに変更される。したがって、(1)式で表わされる回転トルクの増加が得られ、効率の向上が達成できる。図11は、磁界解析による磁束線図を示している。図11よりステータ極3先端に設けた突部10より流出する磁束は周方向成分を多く含みながらロータ突極4の表面7へ流入することがわかる。

【0033】図12は、本発明の第5の実施の形態の要部側断面図である。この実施の形態では、ロータ突極4先端部に突部6を設ける前述のロータ形状に加え、少なくとも、ステータ2と対向するロータ外周面7および突部6を有する側壁面8を除いた、ロータ表面を非磁性体11で被覆しているため、ロータ突極4表面での大部分の磁束の流入位置がステータと対向するロータ外周面7および突起側ロータ側壁面8に限定され、その他の面への磁束の漏れを抑止できるため、ロータ1を回転させるために有効な力が増加でき、トルクの向上に寄与することが可能となる。

【0034】図13は、本発明の第6の実施の形態の要部側断面図である。ロータ突極4の先端部に突部6を設けることは前記までの実施の形態と同様であるが、この突部6とロータ突極4との軸側の接続部分の角度をなだらかにするように、角部12を太く形成している。ステ

ータ突極3より流出した磁束は、ロータ突極4先端に設けた突部6よりロータ1の内部へ流入し、ロータ1本体内部を通過していく。この際、角部12では、磁束が急激に曲げられ、この点における磁束密度が局所的に上昇する。したがって、磁束の飽和が、高速、高トルク回転時に巻線5への通電電流を増加させた際に生じ、トルクが減少する。そこで、図13のように角部12を太くした形状にすると、この部分を通過する磁束の集中が大幅に改善され、トルクの減少が緩和される。図14は、磁界解析による磁束線図を示している。図14より、ロータ突極4先端に設けた突部6の軸側の根元を太くしたので、角部12における磁束の集中が緩和されているのがわかる。

【0035】以上のようなロータ突極の先端外周へ回転方向に延長する突部を設けた結果、ロータ位置の検出が容易になる。図15は、この場合の巻線電流とロータ回転角度との関係の特性を示す図である。定電圧パルスが印加されているときの状態であって、実線は本発明によるロータを使用した場合の特性であり、点線は図16のような従来型のロータを使用した場合の特性である。図15に示されるように、ロータ突極とステータ突極との対向開始初期におけるステータの巻線に生ずる電流変化が従来よりも急激に変化する。従来は、この電流変化を検知してロータ1を検出するときに電流変化が少なく、SRモータの制御には適切でなかったが、本発明によれば、検出精度が大幅に向上できるから、センサレス制御方式に使用可能となり、モータ効率の向上に大きく寄与することができる。

【0036】今回開示された実施の形態はすべての点で例示であって制限的なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は上記した説明ではなくて特許請求の範囲によって示され、特許請求の範囲と均等の意味および範囲内でのすべての変更が含まれることが意図される。

#### 【0037】

【発明の効果】以上のように、本発明によると、ロータ突極先端部回転周方向に設けた突部面より磁束が集中的に流入し、トルク発生に寄与する磁束の周方向成分が増加するため、回転トルクが向上する。

【0038】ロータ突極先端部に設ける突部の突出長さ、と高さを適切に選定することにより、磁束量が増加した場合でも磁束が飽和することなく、したがって出力トルクの増大が図れる。突部内を流入する磁束量が磁束の集中を緩和する効果があり、通電電流を高くした際の発生トルクを向上できる。

【0039】ロータ突極先端周方向に延長した突部の長さを回転軸方向で変化させた形状にすると、トルク変動成分を抑制することができる。

【0040】ロータ突極先端周方向へ突部を設けるとともに、ステータ突極先端にも反回転周方向へ突部を設

け、ステータと対向する側のロータ表面へ流入する磁束角度を周方向へ偏向させることにより、回転トルクを増加させる。

【0041】ステータとの対向側外周面および突部を有する側壁側表面を除いたロータ表面を非磁性体で被覆したため、ステータから発生した磁束は、非磁性体を被覆しない表面から多く流入するようになり、特に、ロータ先端周方向突部より流入する磁束成分の増加により、回転トルクの向上が達成できる。

【0042】ロータ突極先端周方向へ延長した突部において、その根元部の高さを高くして、流入磁束が抵抗なくその流れ方向をロータ突極へ偏向できるようにすることにより、ロータ内部の磁束流れが円滑になり、通電電流を大きくした際でも、ロータ内部での磁気飽和が緩和され、同一通電電流におけるロータ内へ流入する磁束密度が増加するため、回転トルクを増加できる。

【0043】ロータ突極の先端周方向へ突部を設けることによりロータ突極とステータ突極との対向開始初期におけるステータの巻線に生じる電流変化が従来よりも急激に変化するため、この電流変化を直接検知してロータ位置を検出することができる。従来までのセンサレス制御方式に比し、検出精度が大幅に向上でき、電流に重畳するリップルの影響も少ないことより、これらノイズをカットする回路も不要となり、簡単な回路構成で高精度のセンサレス制御を実現できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施の形態の断面図である。

【図2】本発明の第1の実施の形態における要部断面図である。

【図3】本発明の第1の実施の形態におけるロータ突極とステータ突極とが非対向位置にある場合の磁束線図である。

【図4】本発明の第1の実施の形態におけるロータ突極とステータ突極とが対向を開始した場合の磁束線図である。

【図5】本発明の第2の実施の形態の要部断面図であ

る。

【図6】図5の場合の磁束線図である。

【図7】突部の縦横比とトルク比の関係を示す図である。

【図8】突部の高さでロータ突極の高さとの比とトルク比との関係を示す図である。

【図9】本発明の第3の実施の形態における突部の軸方向の横断面図である。

【図10】本発明の第4の実施の形態の要部断面図である。

【図11】図10の場合の磁束線図である。

【図12】本発明の第5の実施の形態の要部断面図である。

【図13】本発明の第6の実施の形態の要部断面図である。

【図14】図13の場合の磁束線図である。

【図15】本発明のロータ使用時における巻線電流変化を示す図である。

【図16】従来のSRモータの断面図である。

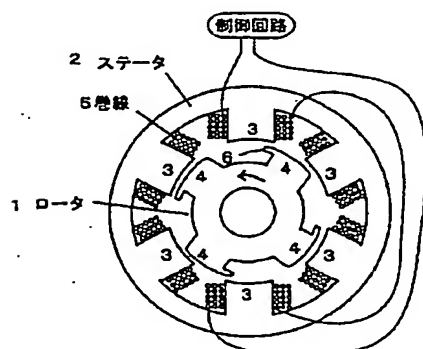
【図17】従来のSRモータのロータに発生するトルクの説明図である。

【図18】図17の場合の磁束線図の例である。

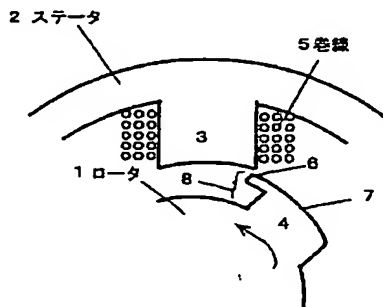
【符号の説明】

- 1 ロータ
- 2 ステータ
- 3 ステータ突極
- 4 ロータ突極
- 5 励磁巻線
- 6 突部（ロータ突極先端）
- 7 ロータ突極外周面
- 8 ロータ突極側壁面
- 9 突部幅
- 10 突部（ステータ突極先端）
- 11 非磁性体
- 12 角部
- 13 制御回路

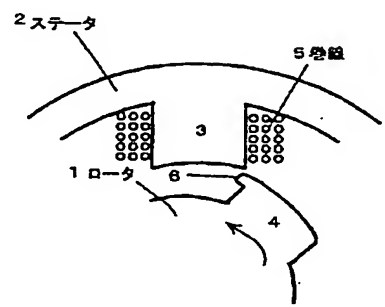
【図1】



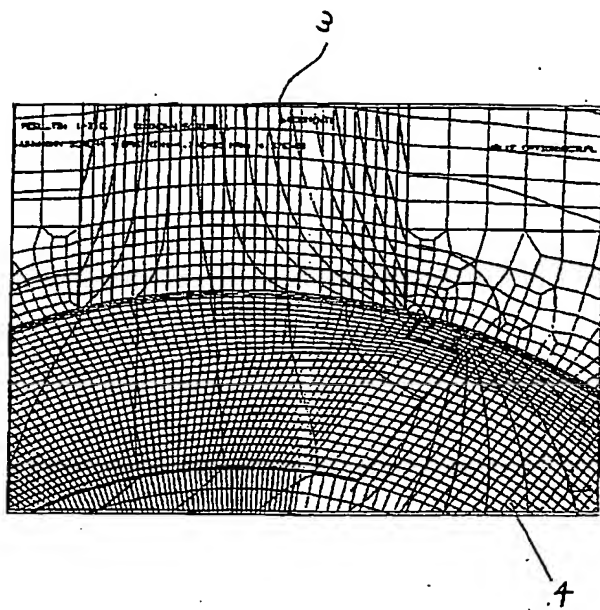
【図2】



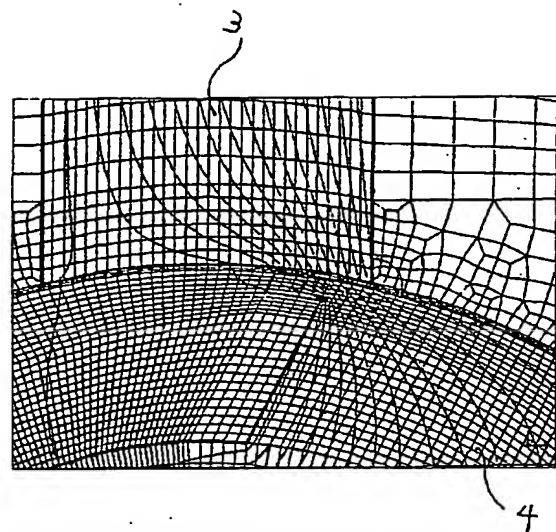
【図5】



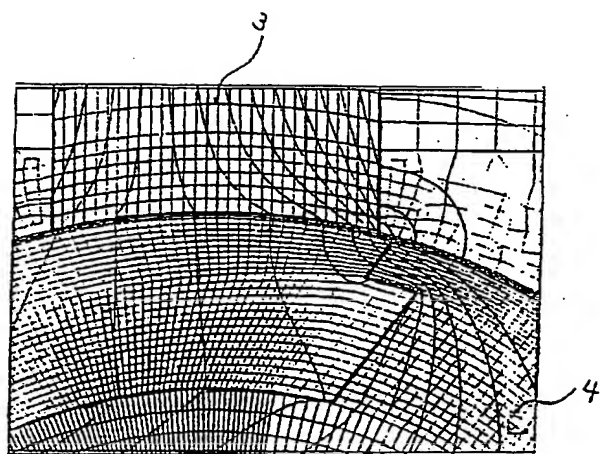
【図 3】



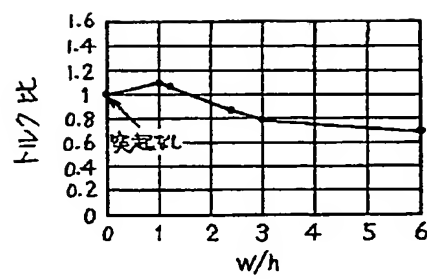
【図 4】



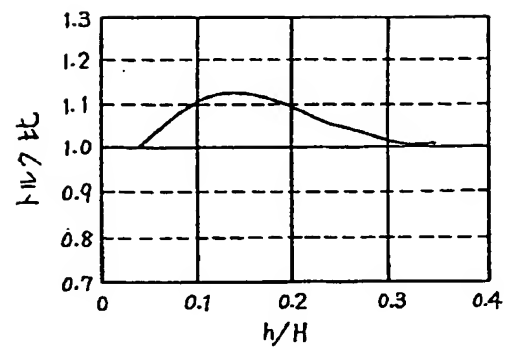
【図 6】



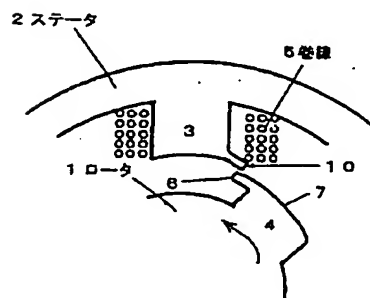
【図 7】



【図 8】

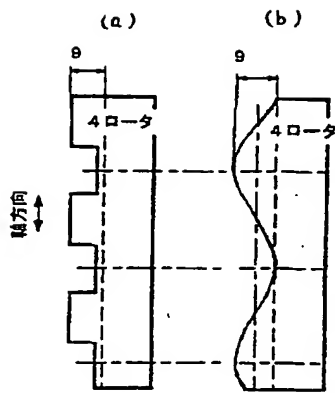


【図 10】

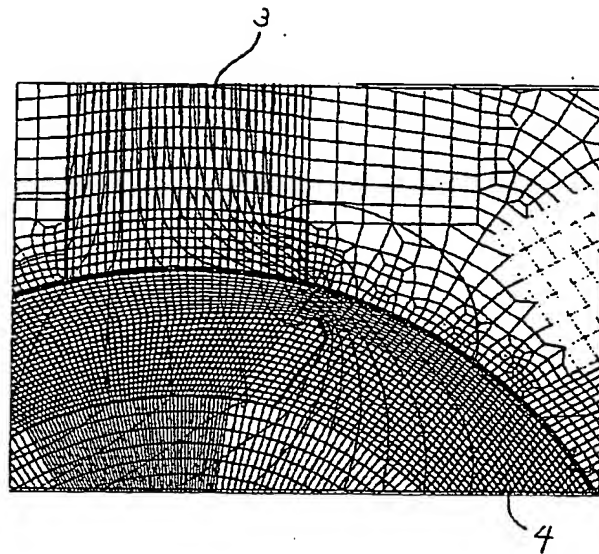




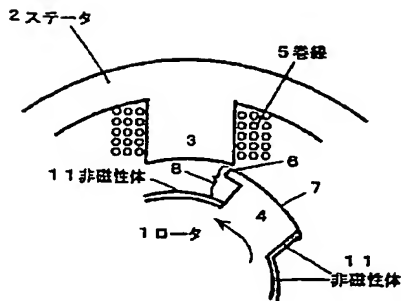
【図 9】



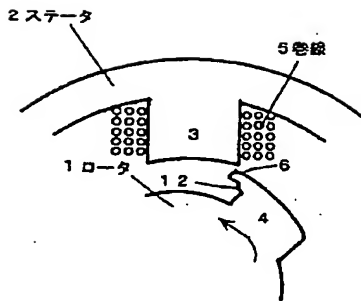
【図 11】



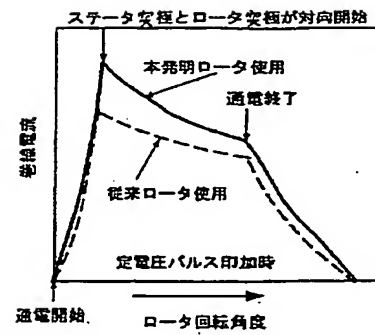
【図 12】



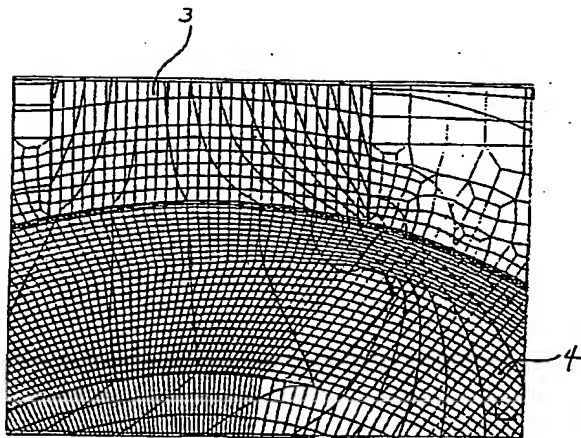
【図 13】



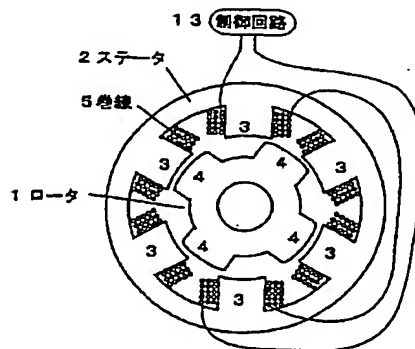
【図 15】



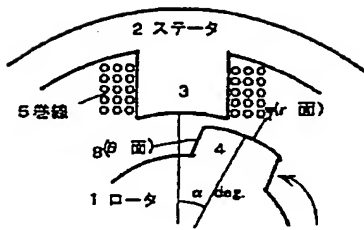
【図 14】



【図 16】



【図17】



【図18】

